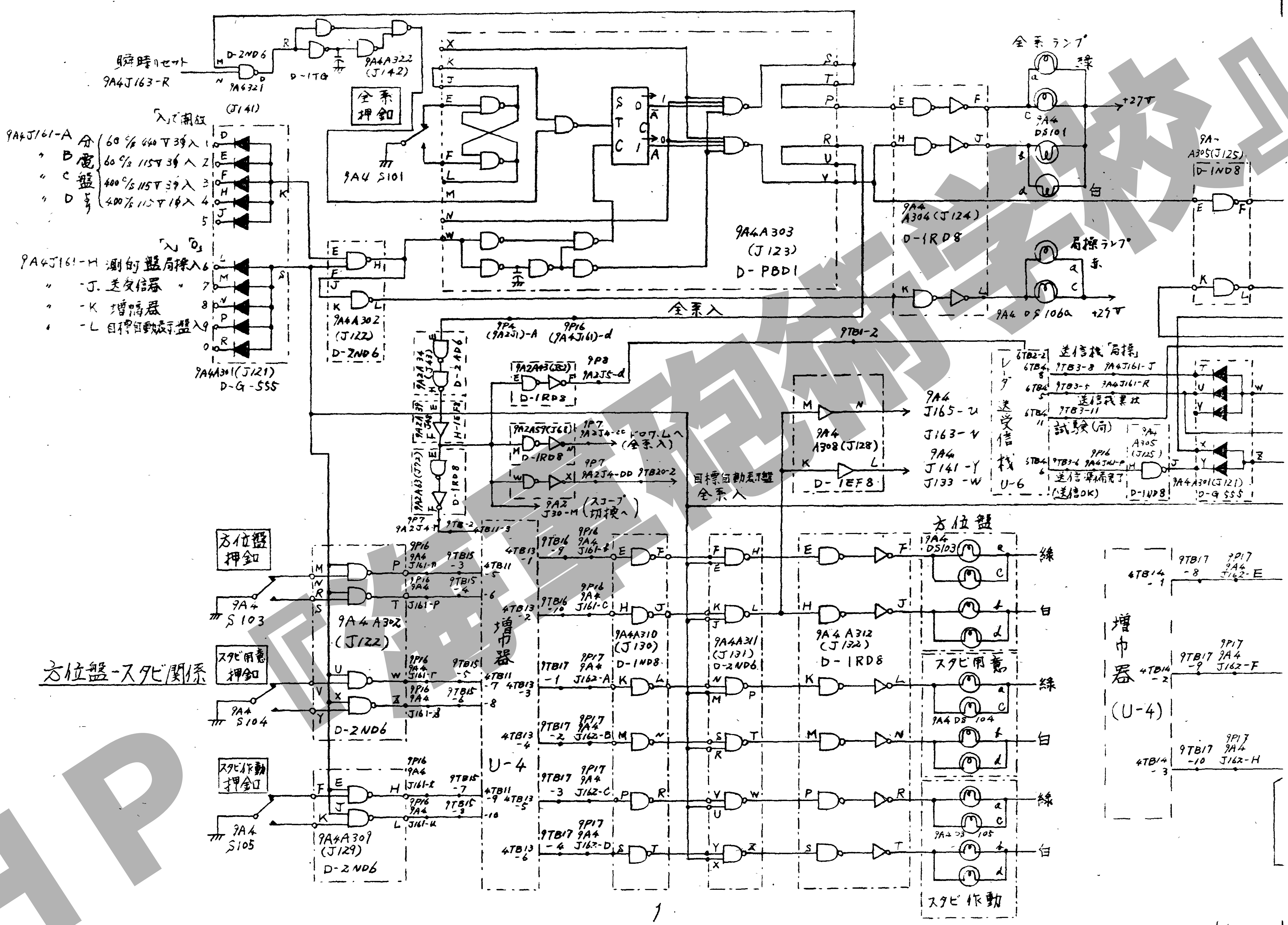
50. 6. 26.

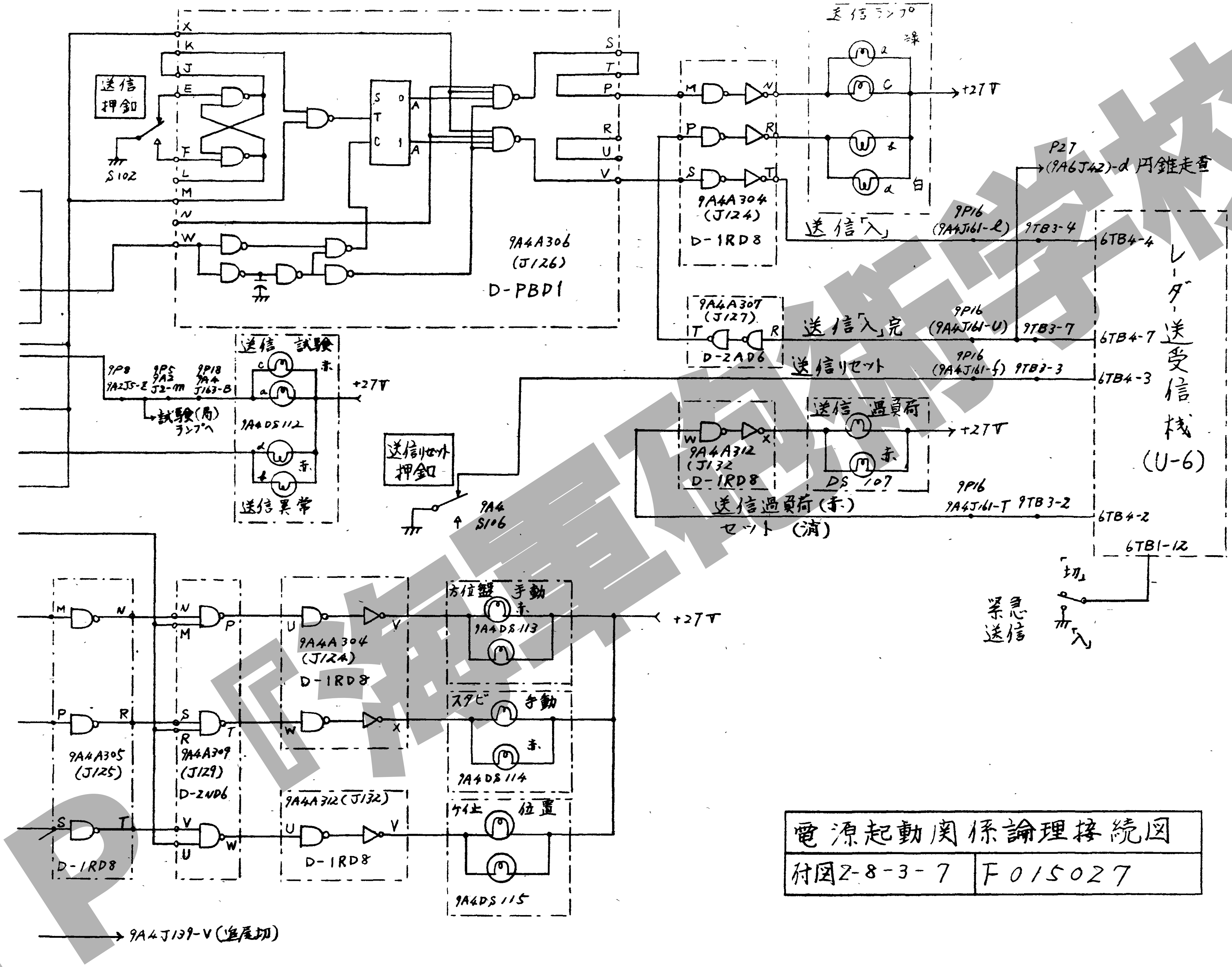
GFCS I 型制御論理接続図

HP『海軍砲術学校』

第1術科学校砲術科

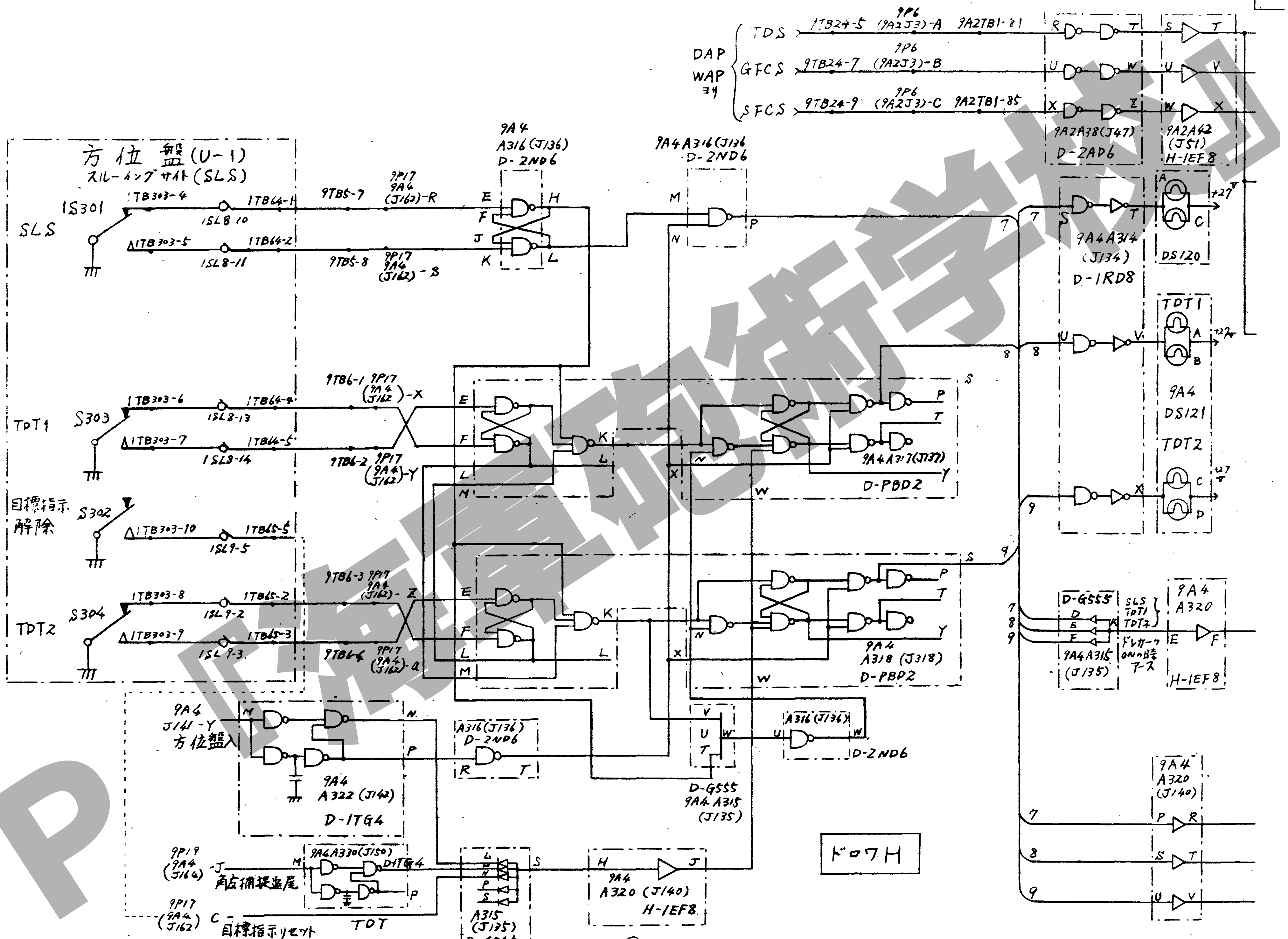

瞬時リセット
9A4J163-R
全系押釦
9A4 S101
「入」で開放
9A4J161-A 分電盤 60 c/s 440V 3φ入 1
B 60 c/s 115V 3φ入 2
C 400 c/s 115V 3φ入 3
D 400 c/s 115V 1φ入 4
5
「入」「0」
9A4J161-H 測的盤局操入 6
-J 送受信器 7
-K 増幅器 8
-L 目標自動表示盤入 9
0
9A4A301(J121)
D-G-555
9A4A302
(J122)
D-2ND6
9A4A322
(J142)
D-1TG
9A4A303
(J123)
D-PBD1
全系入
全系ランプ
緑
9A4
DS101
白
+27V
9A4
A304(J124)
D-1RD8
局操ランプ
赤
9A4 DS106a
9A-
A305(J125)
D-1ND8
9P4
(9A2J1)-A
9P16
(9A4J161)-d
9TB1-2
9A2A34
(J43)
D-2AD6
9A2A43(J82)
D-1RD8
9P8
9A2J5-d
9A2A39
(J48)
H-1EF8
9A2A59(J68)
D-1RD8
9P7
9A2J4-CC ドロワ.Lへ
(全系入)
9P7
9A2J4-DD 9TB20-2
目標自動表示盤
全系入
9A2
J30-M (スコープ切換へ)
9A2A63(J72)
D-1RD8
9P7
9A2J4-T
9TB-2
4TB11-3
9A4
A308(J128)
D-1EF8
9A4
J165-U
J163-V
9A4
J141-Y
J133-W
レーダ送受信機
U-6
送信機「局操」
6TB2-2
6TB4-8 9TB3-8 9A4J161-J
6TB4-5 9TB3-5 9A4J161-R
送信機異状
6TB4-11 9TB3-11
試験(同)
6TB4-6 9TB3-6 9P16 9A4J161-P
送信準備完了
(送信OK)
9A4
A305
(J125)
D-1ND8
9A4A301(J121)
D-G 555
方位盤押釦
9A4
S103
9A4A302
(J122)
方位盤-スタビ関係
スタビ用意押釦
9A4
S104
D-2ND6
スタビ作動押釦
9A4
S105
9A4A309
(J129)
D-2ND6
増巾器
U-4
4TB11
4TB13
9TB15
9TB16
9TB17
9P16
9P17
9A4
J161-N
J161-P
J161-T
J161-S
J161-E
J161-C
J162-A
J162-B
J162-C
J162-D
9A4A310
(J130)
D-1ND8
9A4A311
(J131)
D-2ND6
9A4A312
(J132)
D-1RD8
方位盤
9A4
DS103
緑
白
スタビ用意
9A4 DS 104
緑
白
9A4 DS 105
スタビ作動
緑
白
増巾器
(U-4)
4TB14-1 9TB17-8 9P17 9A4 J162-E
4TB14-2 9TB17-9 9P17 9A4 J162-F
4TB14-3 9TB17-10 9P17 9A4 J162-H

『HP「海軍砲術学校」』



電源起動関係論理接続図	
付図2-8-3-7	F015027

HP『海軍砲術学校』

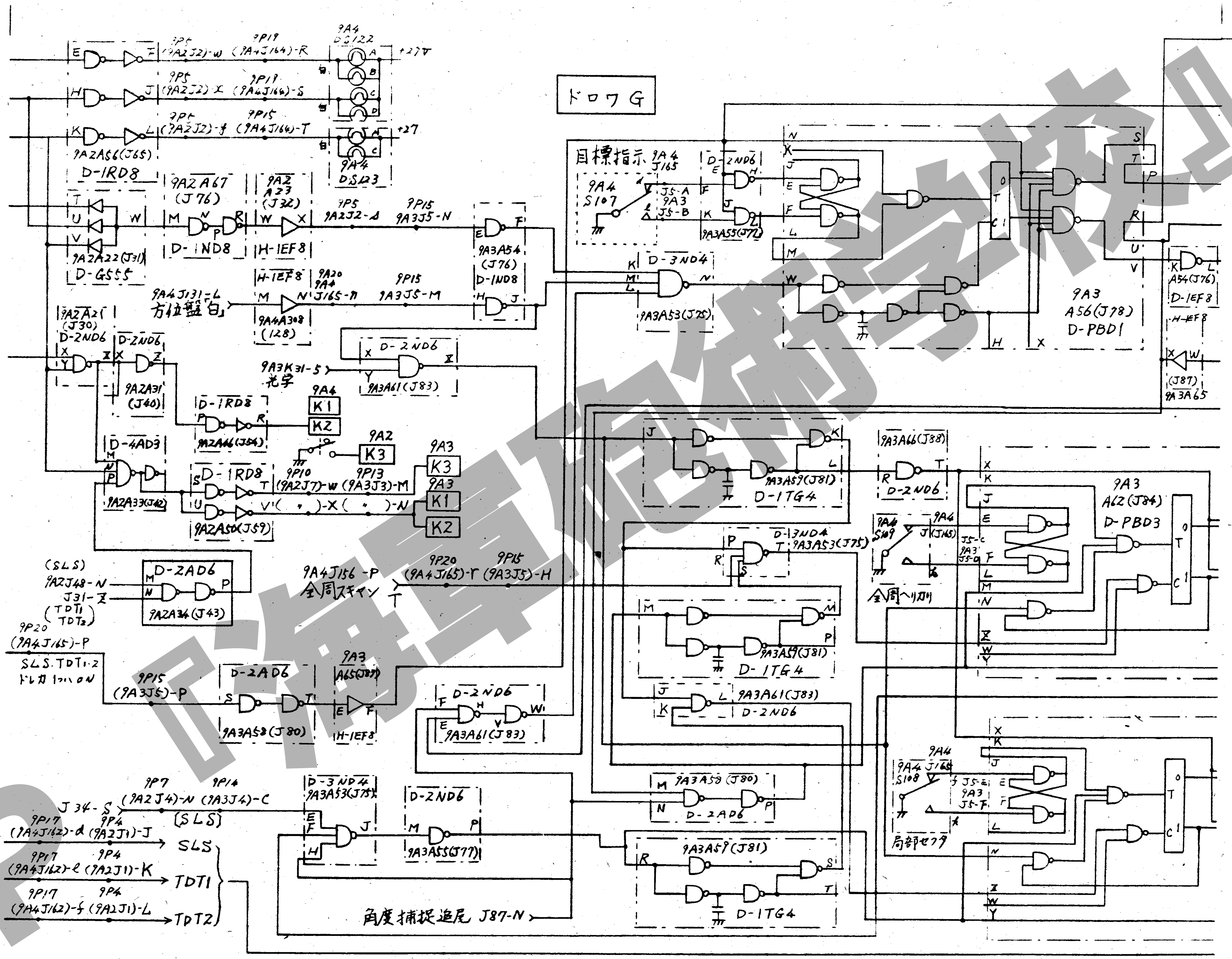


ドロワH

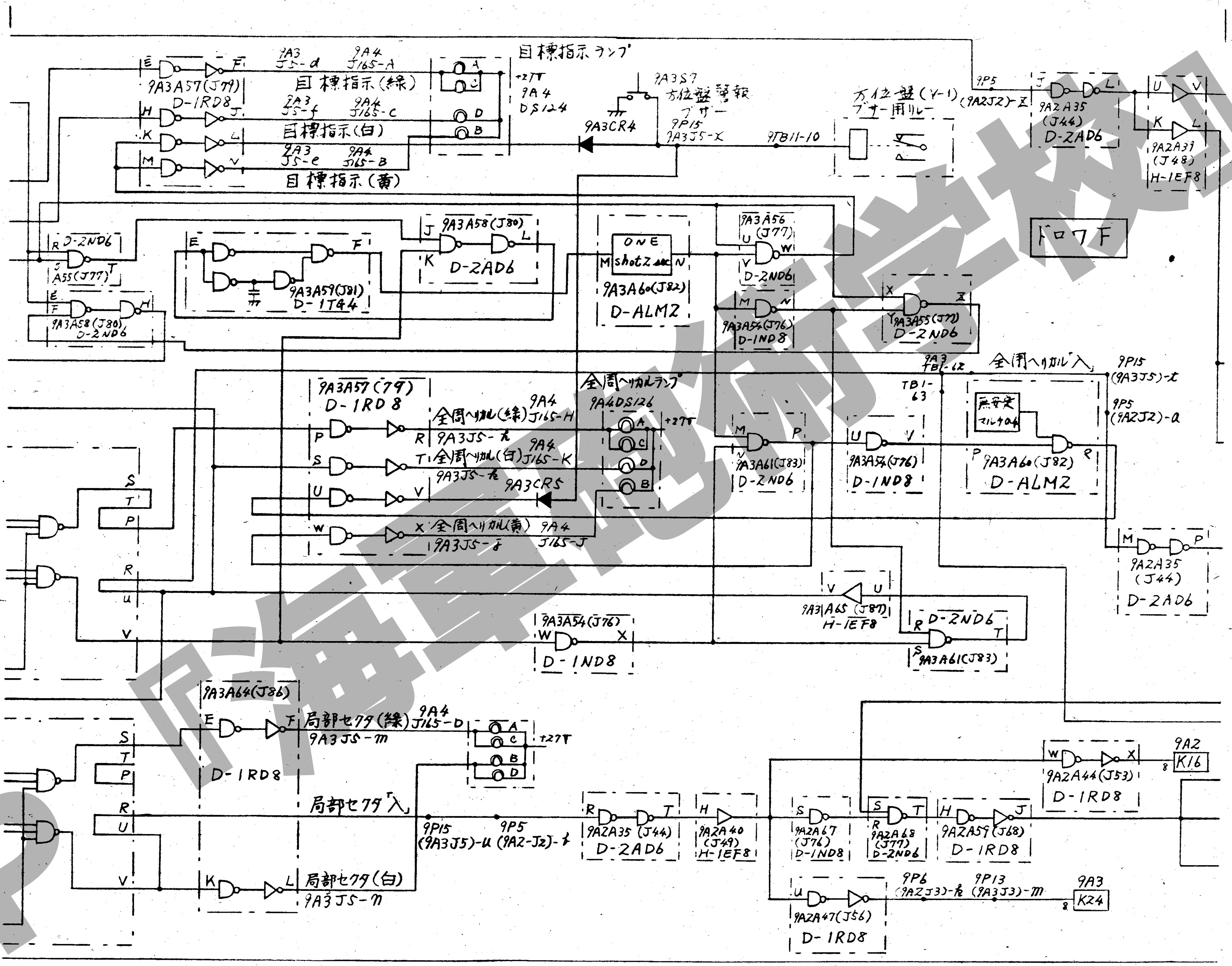
3

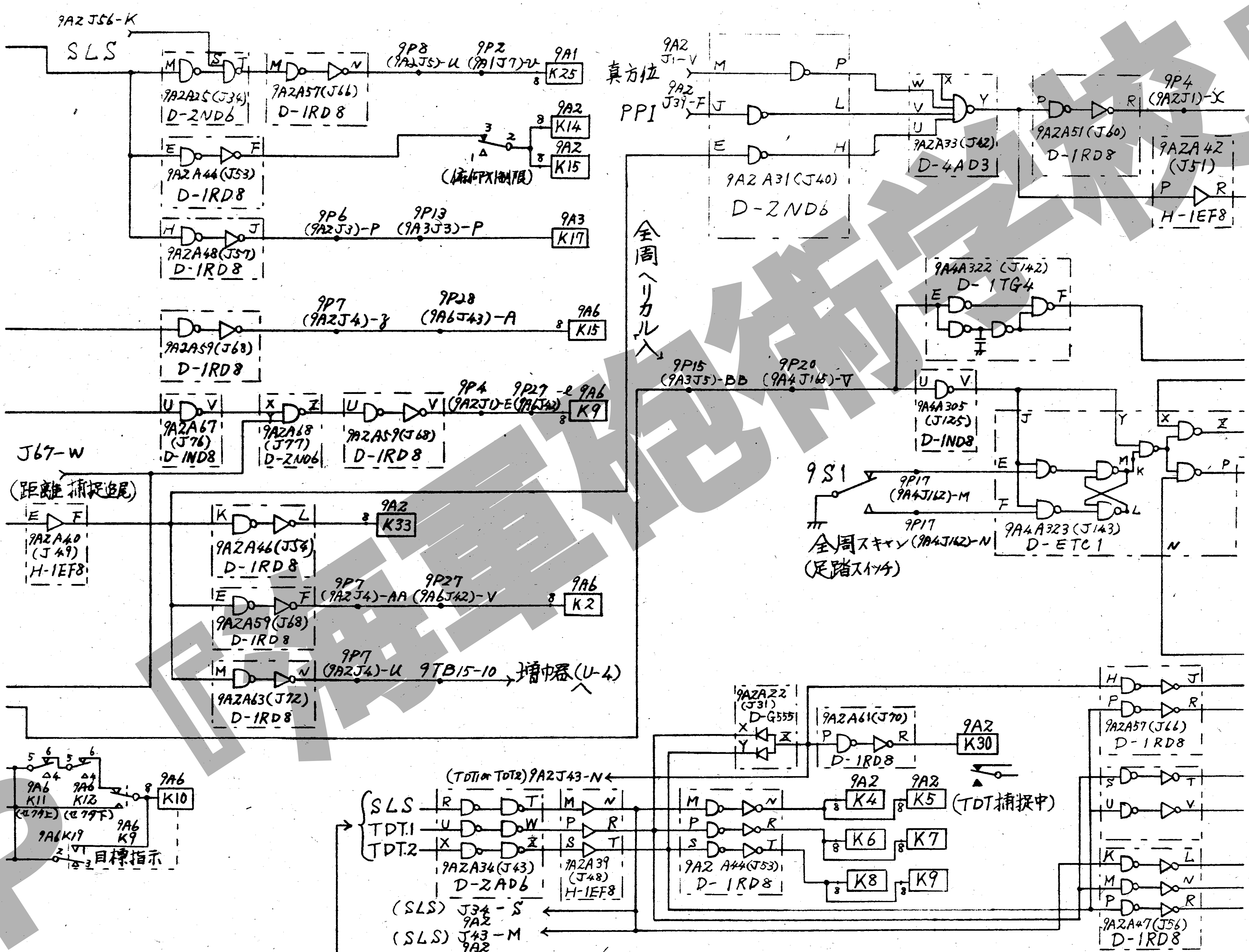
1/5

HP『海軍砲術学校』


ドロワG
目標指示
9A4 S107
方位盤「白」
光字
全周スキャン
全周へり切り
局部セクタ
角度捕捉追尾 J87-N
SLS
TDT1
TDT2
SLS.TDT1.2 ドレガ 1つハ ON
D-1RD8
D-1ND8
H-1EF8
D-G555
D-2ND6
D-4AD3
D-2AD6
D-3ND4
D-1TG4
D-PBD1
D-PBD3
D-1EF8
9A3 A56(J78)
9A3 A62(J84)
9A4 DS122
9A4 DS123
9A4 S109
9A4 S108
K1
K2
K3
+27V

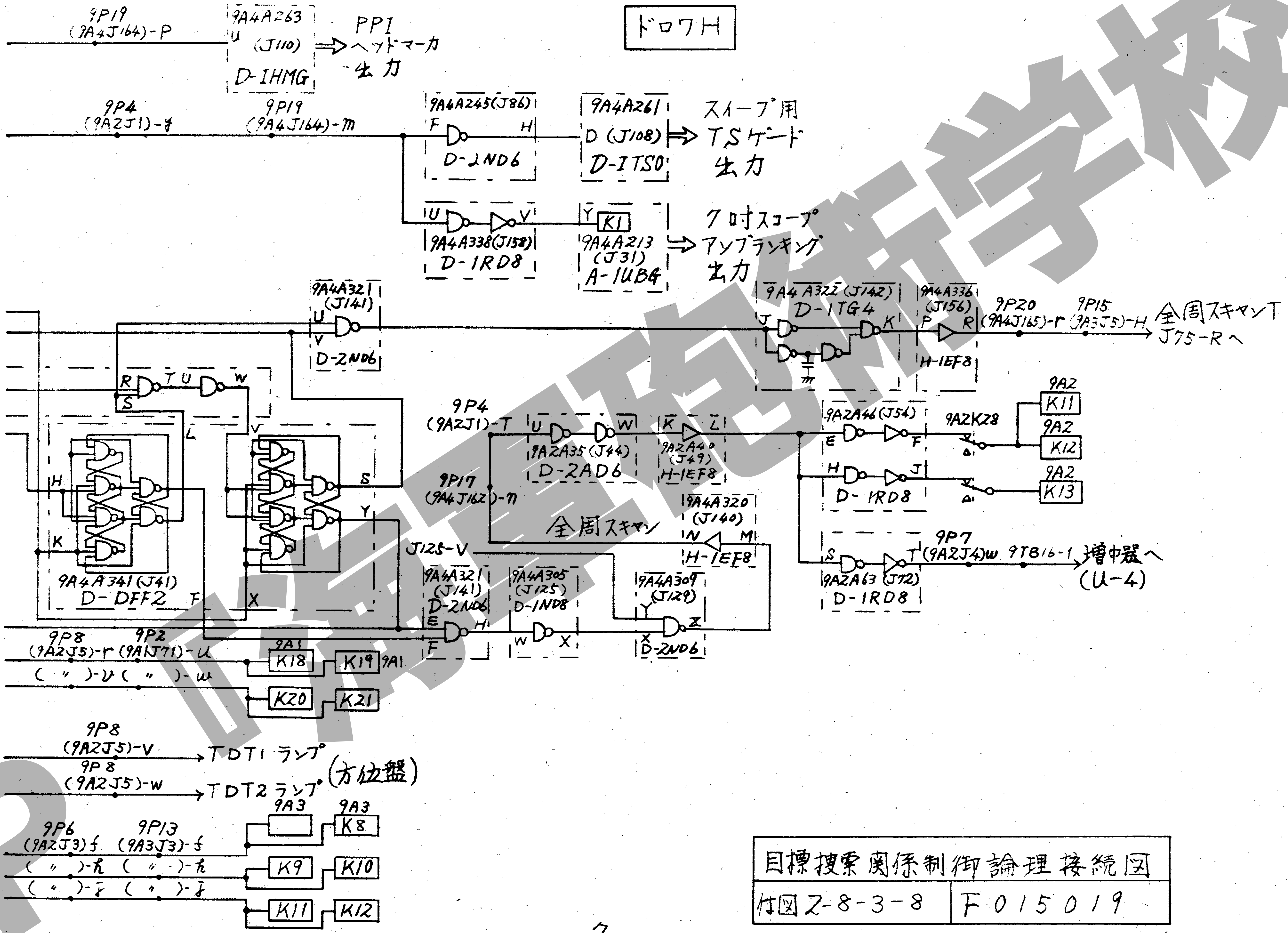
HP『海軍砲術学校』


目標指示ランプ
9A3A57(J79)
D-1RD8
9A3 J5-d
9A4 J165-A
目標指示(緑)
9A3 J5-f
9A4 J165-C
目標指示(白)
9A3 J5-e
9A4 J165-B
目標指示(黄)
+27T
9A4 DS124
9A3S7
方位盤警報
ブザー
9A3CR4
9P15
9A3J5-X
9TB11-10
方位盤(Y-1)
ブザー用リレー
9P5
(9A2J2)-Z
9A2A35
(J44)
D-2AD6
9A2A39
(J48)
H-1EF8
ドロワF
D-2ND6
A55(J77)
9A3A58(J80)
D-2ND6
9A3A59(J81)
D-1T44
9A3A58(J80)
D-2AD6
ONE shot 2 sec
9A3A60(J82)
D-ALM2
9A3A56
(J77)
D-2ND6
9A3A54(J76)
D-1ND8
9A3A55(J77)
D-2ND6
9A3 TB1-12
全周ヘリカル「入」
9P15
(9A3J5)-t
TB1-63
9P5
(9A2J2)-a
9A3A57(79)
D-1RD8
全周ヘリカル(緑)
9A4 J165-H
9A3J5-た
全周ヘリカル(白)
9A4 J165-K
9A3J5-た
9A3CR5
全周ヘリカル(黄)
9A4 J165-J
9A3J5-ま
全周ヘリカルランプ
9A4DS126
+27T
9A3A61(J83)
D-2ND6
9A3A54(J76)
D-1ND8
無安定マルチバイブ
9A3A60(J82)
D-ALM2
9A2A35
(J44)
D-2AD6
9A3A65 (J87)
H-1EF8
D-2ND6
9A3A61(J83)
9A3A54(J76)
D-1ND8
9A3A64(J86)
D-1RD8
局部セクタ(緑)
9A4 J165-D
9A3JS-m
+27T
局部セクタ「入」
局部セクタ(白)
9A3JS-n
9P15
(9A3J5)-u
9P5
(9A2-J2)-t
9A2A35 (J44)
D-2AD6
9A2A40
(J49)
H-1EF8
9A2A67
(J76)
D-1ND8
9A2A68
(J77)
D-2ND6
9A2A59 (J68)
D-1RD8
9A2A44(J53)
D-1RD8
9A2
K16
9A2A47(J56)
D-1RD8
9P6
(9A2J3)-k
9P13
(9A3J3)-m
9A3
K24



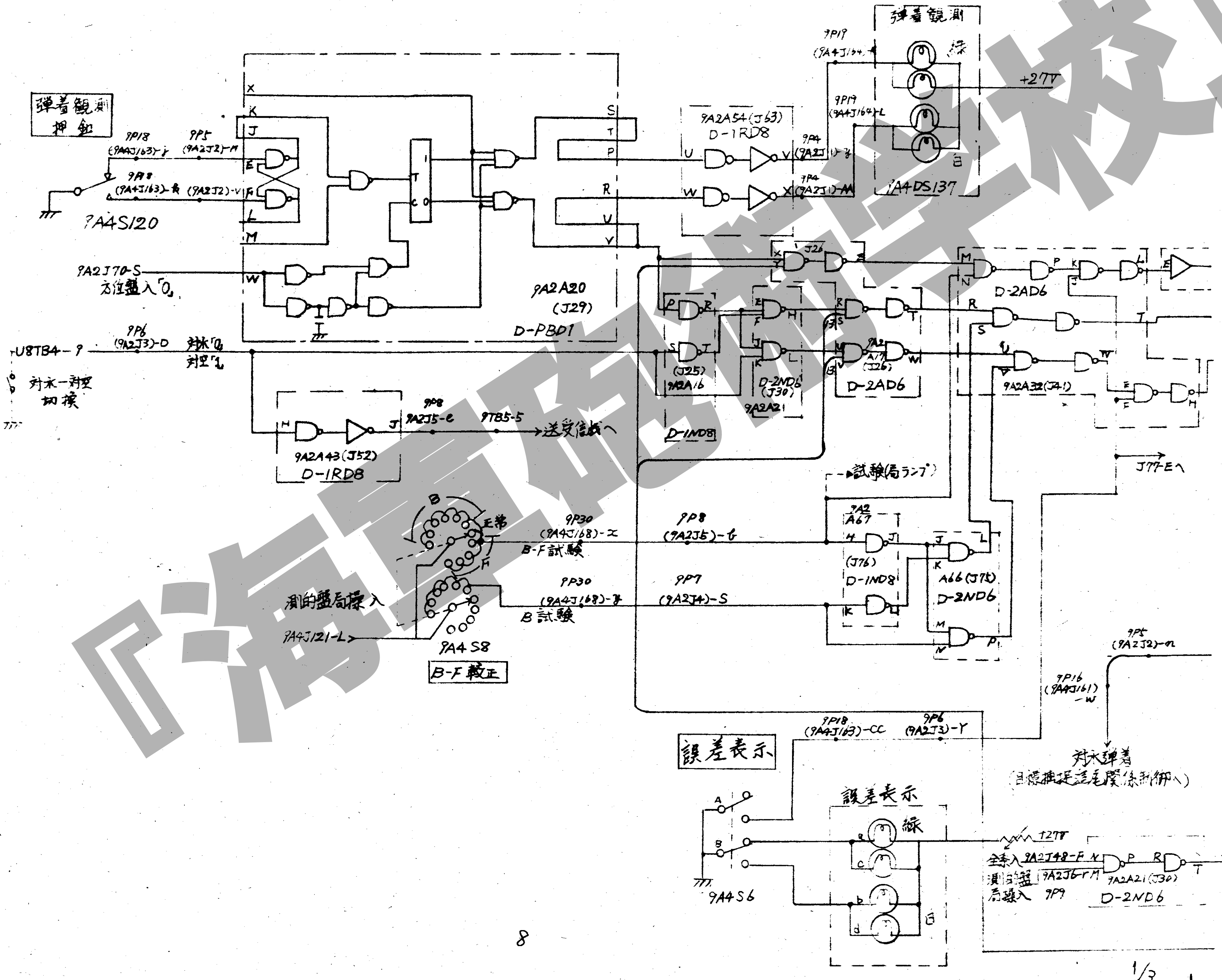
9A2 J56-K
SLS
9A2A25(J34)
D-2ND6
9A2A57(J66)
D-1RD8
9P8 (9A2J5)-U
9P2 (9A1J7)-V
9A1 K25
9A2A44(J53)
D-1RD8
9A2 K14
9A2 K15
9A2A48(J57)
D-1RD8
9P6 (9A2J3)-P
9P13 (9A3J3)-P
9A3 K17
真方位
PPI
9A2 J1-V
9A2 J39-F
9A2 A31(J40)
D-2ND6
9A2A33(J42)
D-4AD3
9A2A51(J60)
D-1RD8
9P4 (9A2J1)-X
9A2A42 (J51)
H-1EF8
全周ヘリカル入
9A2A59(J68)
D-1RD8
9P7 (9A2J4)-Y
9P28 (9A6J43)-A
9A6 K15
9A4A322 (J142)
D-1TG4
9A2A67 (J76)
D-1ND8
9A2A68 (J77)
D-2N06
9A2A59(J68)
D-1RD8
9P4 (9A2J1)-E
9P27 (9A6J42)-E
9A6 K9
9P15 (9A3J5)-BB
9P20 (9A4J165)-V
9A4A305 (J125)
D-1ND8
J67-W
(距離捕捉追尾)
9A2A40 (J49)
H-1EF8
9A2A46(J56)
D-1RD8
9A2 K33
9S1
9P17 (9A4J162)-M
9P17
全周スキャン (9A4J162)-N
(足踏スイッチ)
9A4A323 (J143)
D-ETC1
9A2A59(J68)
D-1RD8
9P7 (9A2J4)-AA
9P27 (9A6J42)-V
9A6 K2
9A2A63(J72)
D-1RD8
9P7 (9A2J4)-U
9TB15-10
増巾器(U-4)へ
9A6 K11 (セクタ上)
9A6 K12 (セクタ下)
9A6 K10
9A6K19
9A6 K9
目標指示
9A2A22 (J31)
D-G555
9A2A61(J70)
D-1RD8
9A2 K30
(TDT1 or TDT2) 9A2J43-N
SLS
TDT.1
TDT.2
9A2A34(J43)
D-2AD6
9A2A39 (J48)
H-1EF8
9A2 A44(J53)
D-1RD8
9A2 K4
9A2 K5
(TDT捕捉中)
K6
K7
K8
K9
(SLS) J34-S 9A2
(SLS) J43-M 9A2
9A2A57(J66)
D-1RD8
9A2A47(J56)
D-1RD8

HP『海軍砲術学校』



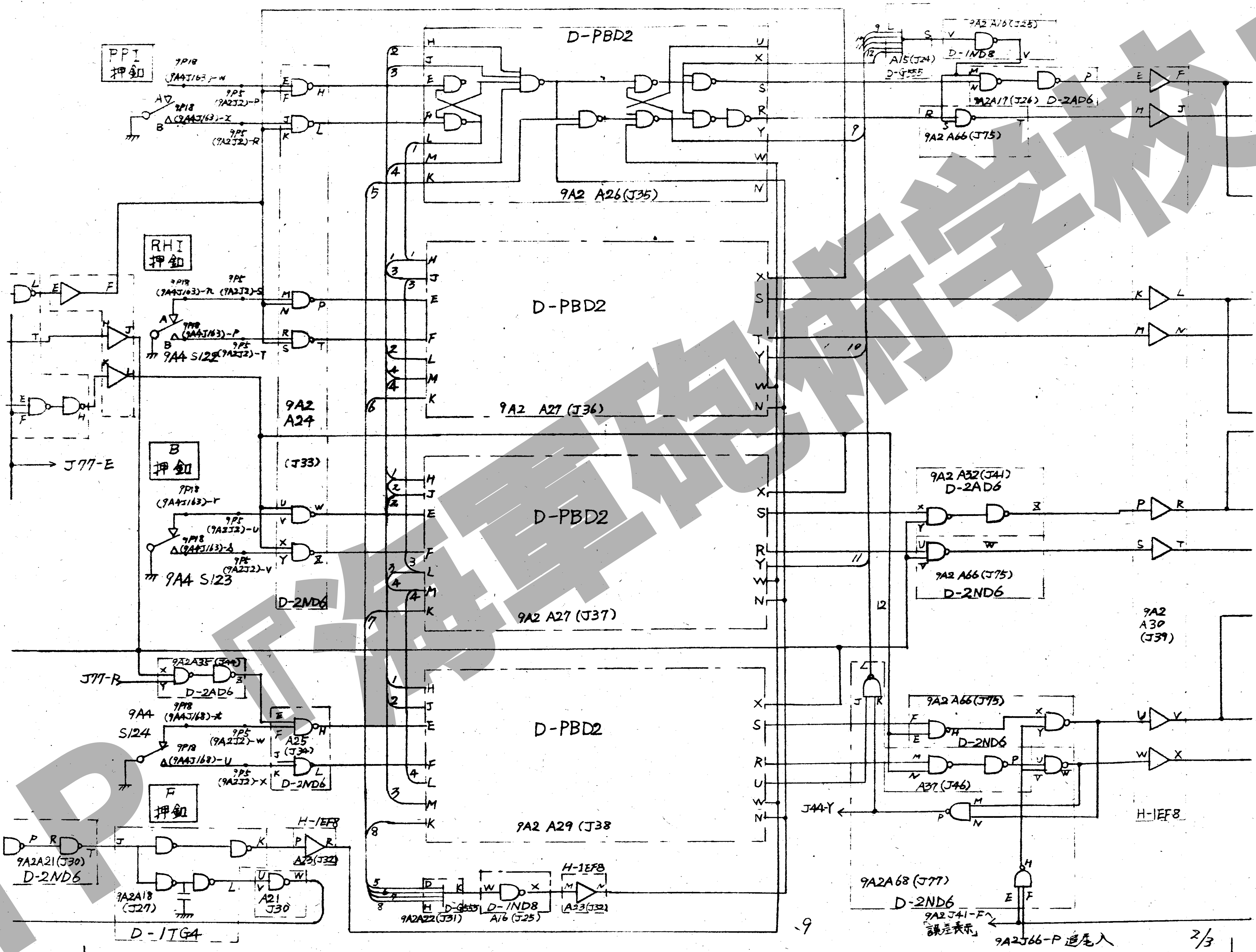
目標捜索関係制御論理接続図	
付図Z-8-3-8	F015019

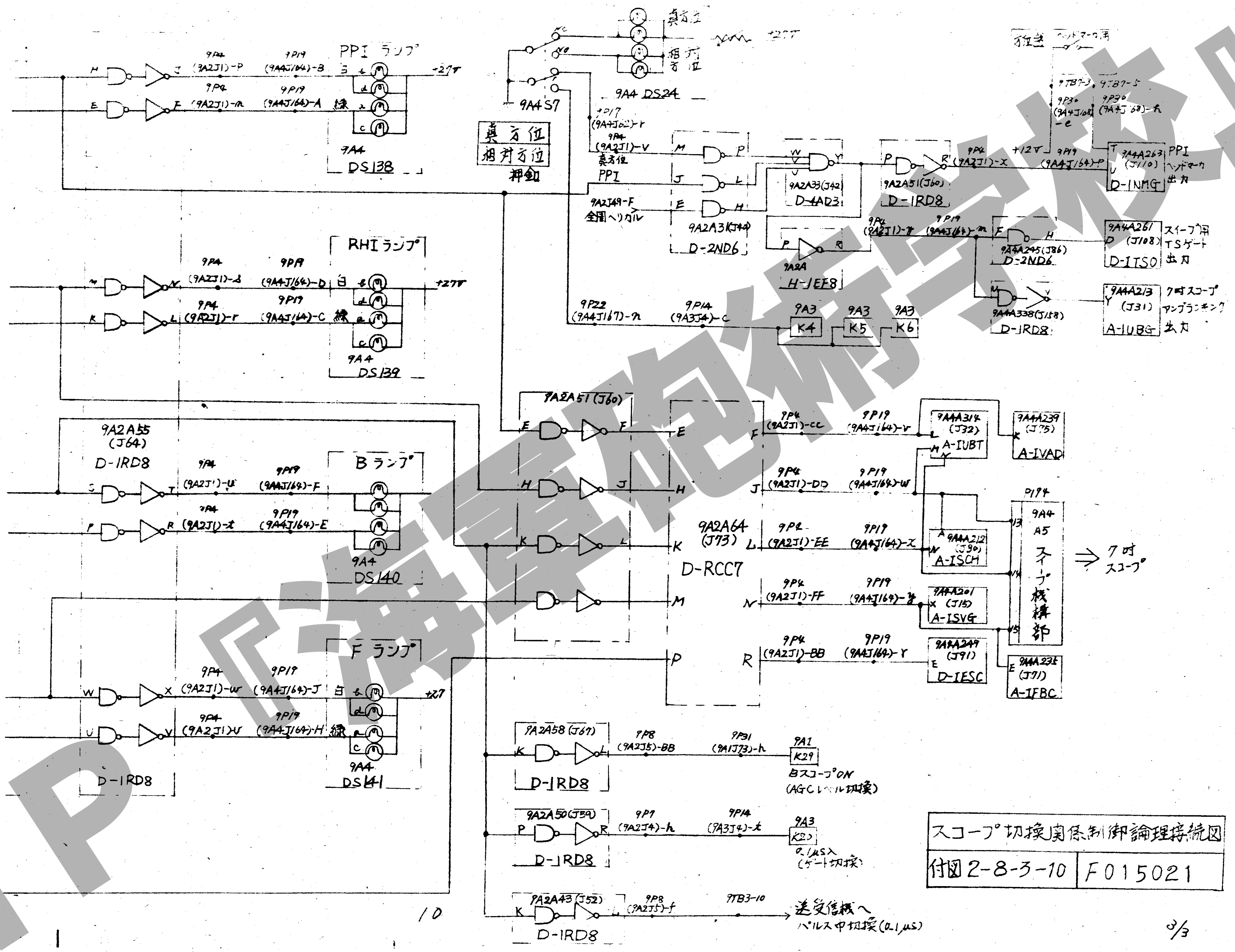
HP『高射砲術学校』



弾着観測
押釦
9P18
(9A4J163)-j
9P5
(9A2J2)-M
9P18
(9A4J163)-k
(9A2J2)-V
9A4S120
9A2J70-S
方位盤入「0」
U8TB4-9
9P6
(9A2J3)-D
対水「0」
対空「1」
対水—対空
切換
9A2A20
(J29)
D-PBD1
9A2A43(J52)
D-1RD8
9P8
9A2J5-e
9TB5-5
送受信機へ
9A2A54(J63)
D-1RD8
9P4
(9A2J1)-Z
(9A2J1)-M
9P19
(9A4J164)
(9A4J164)-L
弾着観測
緑
白
+27V
9A4DS137
J26
D-2AD6
(J25)
9A2A16
D-2ND6
(J30)
9A2A21
D-1ND8
9A2A32(J41)
J77-Eへ
試験(局ランプ)
9A2
A67
(J76)
D-1ND8
A66(J75)
D-2ND6
B
正常
F
9P30
(9A4J168)-x
B-F試験
9P8
(9A2J5)-b
9P30
(9A4J168)-y
9P7
(9A2J4)-S
B試験
測的盤局操入
9A4J121-L
9A4S8
B-F較正
9P5
(9A2J2)-n
9P16
(9A4J161)
-w
対水弾着
(目標捕捉追尾関係制御へ)
9P18
(9A4J163)-CC
9P6
(9A2J3)-Y
誤差表示
9A4S6
誤差表示
緑
白
+27V
全系入 9A2J48-F
測的盤局操入 9A2J6-r
9P9
9A2A21(J30)
D-2ND6

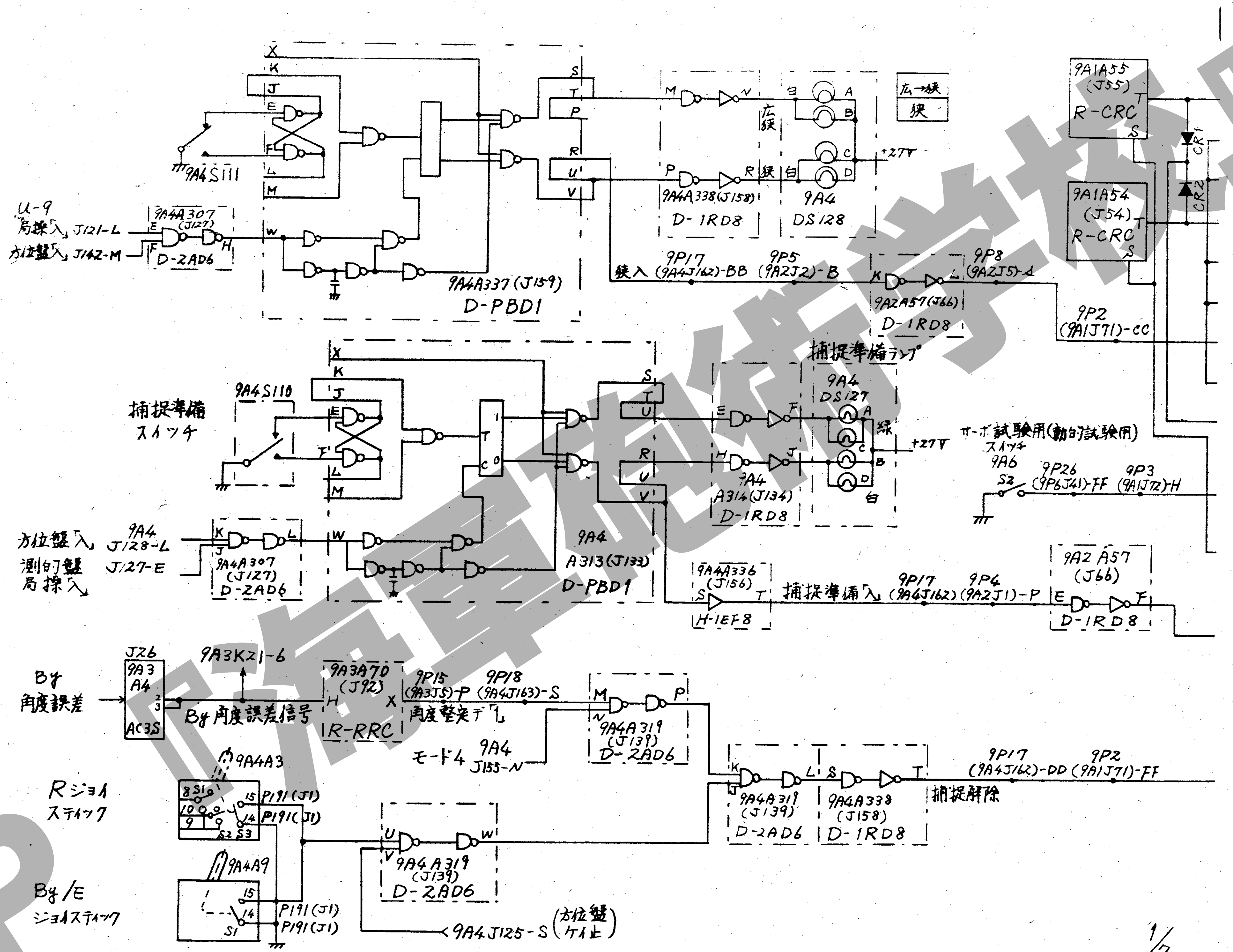
HP『海軍砲術学校』


PPI 押釦
9P18 (9A4J163)-W
9P5 (9A2J2)-P
9P18 (9A4J163)-X
9P5 (9A2J2)-R
RHI 押釦
9P18 (9A4J163)-R
9P5 (9A2J2)-S
9P18 (9A4J163)-P
9P5 (9A2J2)-T
9A4 S122
J77-E
B 押釦
9P18 (9A4J163)-r
9P5 (9A2J2)-U
9P18 (9A4J163)-s
9P5 (9A2J2)-V
9A4 S123
9A2 A24 (J33)
D-2ND6
J77-R
9A2A35 (J44)
D-2AD6
9A4 S124
9P18 (9A4J168)-t
9P5 (9A2J2)-W
9P18 (9A4J168)-U
9P5 (9A2J2)-X
A25 (J34)
D-2ND6
F 押釦
9A2A21 (J30)
D-2ND6
9A2A18 (J27)
D-1TG4
A21 J30
H-1EF8
A23 (J32)
D-PBD2
9A2 A26 (J35)
D-PBD2
9A2 A27 (J36)
D-PBD2
9A2 A27 (J37)
D-PBD2
9A2 A29 (J38
9A2A22 (J31)
D-G555
D-1ND8
A16 (J25)
H-1EF8
A23 (J32)
9A2 A16 (J25)
D-1ND8
A15 (J24)
D-G555
9A2A17 (J26) D-2AD6
9A2 A66 (J75)
9A2 A32 (J41)
D-2AD6
9A2 A66 (J75)
D-2ND6
9A2 A30 (J39)
9A2 A66 (J75)
D-2ND6
A37 (J46)
H-1EF8
J44-Y
9A2A68 (J77)
D-2ND6
9A2 J41-F へ 「誤差表示」
9A2 J66-P 追尾入
-9
2/3
HP『海軍砲術学校』



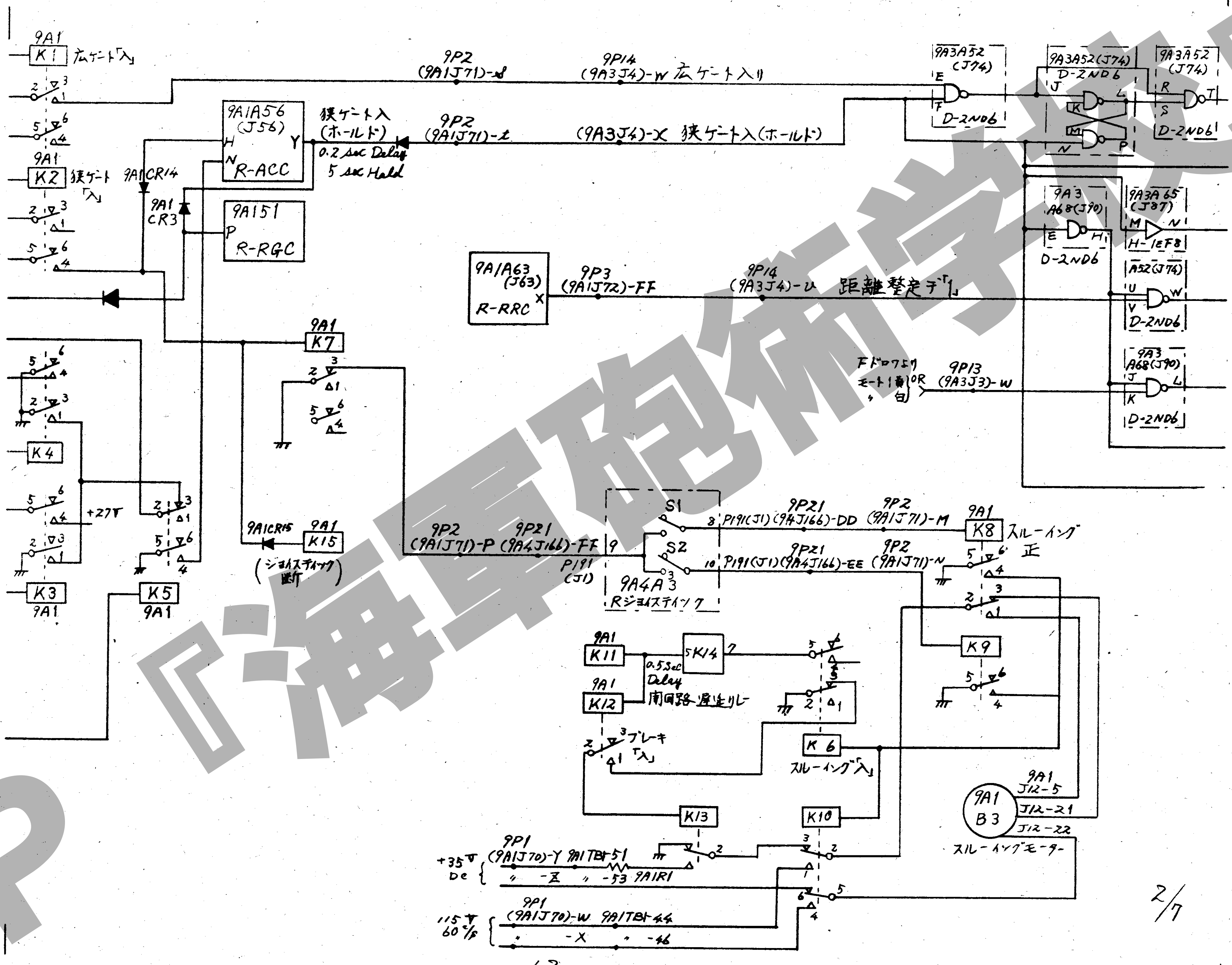
スコープ切換関係制御論理接続図	
付図2-8-3-10	F015021

HP『海自砲術学校』


9A4S111
U-9
局操「入」 J121-L
方位盤「入」 J142-M
9A4A307 (J127)
D-2AD6
9A4A337 (J159)
D-PBD1
9A4A338 (J158)
D-1RD8
9A4
DS128
広→狭
狭
広
狭
白
+27V
9A1A55 (J55)
R-CRC
9A1A54 (J54)
R-CRC
CR1
CR2
狭入 9P17 (9A4J162)-BB 9P5 (9A2J2)-B
9P8 (9A2J5)-A
9A2A57 (J66)
D-1RD8
9P2 (9A1J71)-CC
捕捉準備ランプ
9A4
DS127
緑
白
捕捉準備 スイッチ
9A4S110
9A4
A314 (J134)
D-1RD8
サーボ試験用(動的試験用) スイッチ
9A6
S2
9P26 (9P6J41)-FF
9P3 (9A1J72)-H
方位盤「入」 9A4 J128-L
測的盤 局操「入」 J127-E
9A4A307 (J127)
D-2AD6
9A4
A313 (J133)
D-PBD1
9A4A336 (J156)
H-1EF8
捕捉準備「入」 9P17 (9A4J162) 9P4 (9A2J1)-P
9A2 A57 (J66)
D-1RD8
J26
9A3 A4
AC3S
By 角度誤差
9A3K21-6
By 角度誤差信号
9A3A70 (J92)
R-RRC
9P15 (9A3J5)-P
9P18 (9A4J163)-S
角度整定「1」
モード4 9A4 J155-N
9A4A319 (J139)
D-2AD6
9A4A3
Rジョイスティック
P191 (J1)
9A4A319 (J139)
D-2AD6
9A4A338 (J158)
D-1RD8
9P17 (9A4J162)-DD 9P2 (9A1J71)-FF
捕捉解除
9A4A9
By/E ジョイスティック
9A4A319 (J139)
D-2AD6
9A4J125-S (方位盤ケイ止)

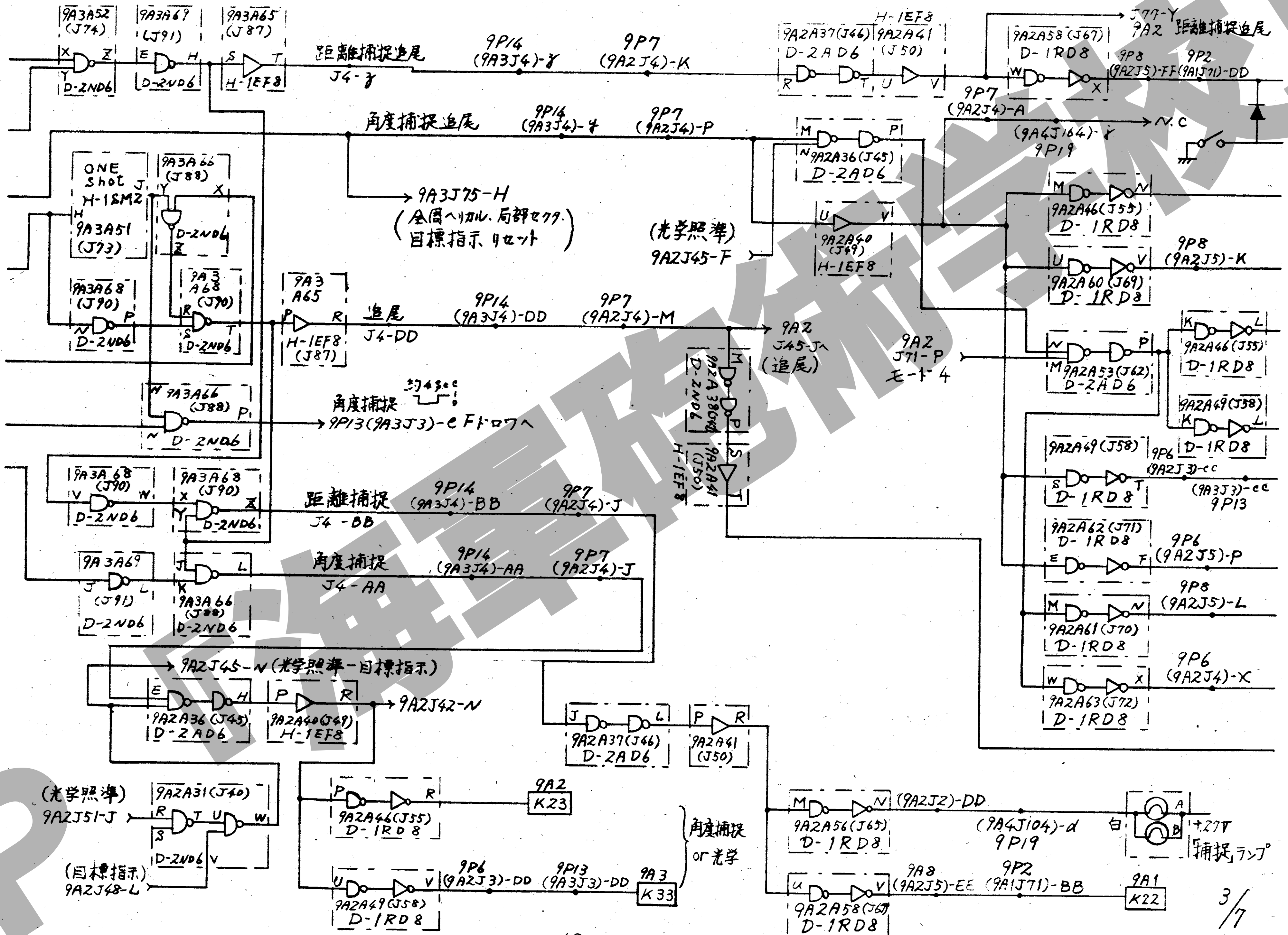
HP『海軍砲術学校』

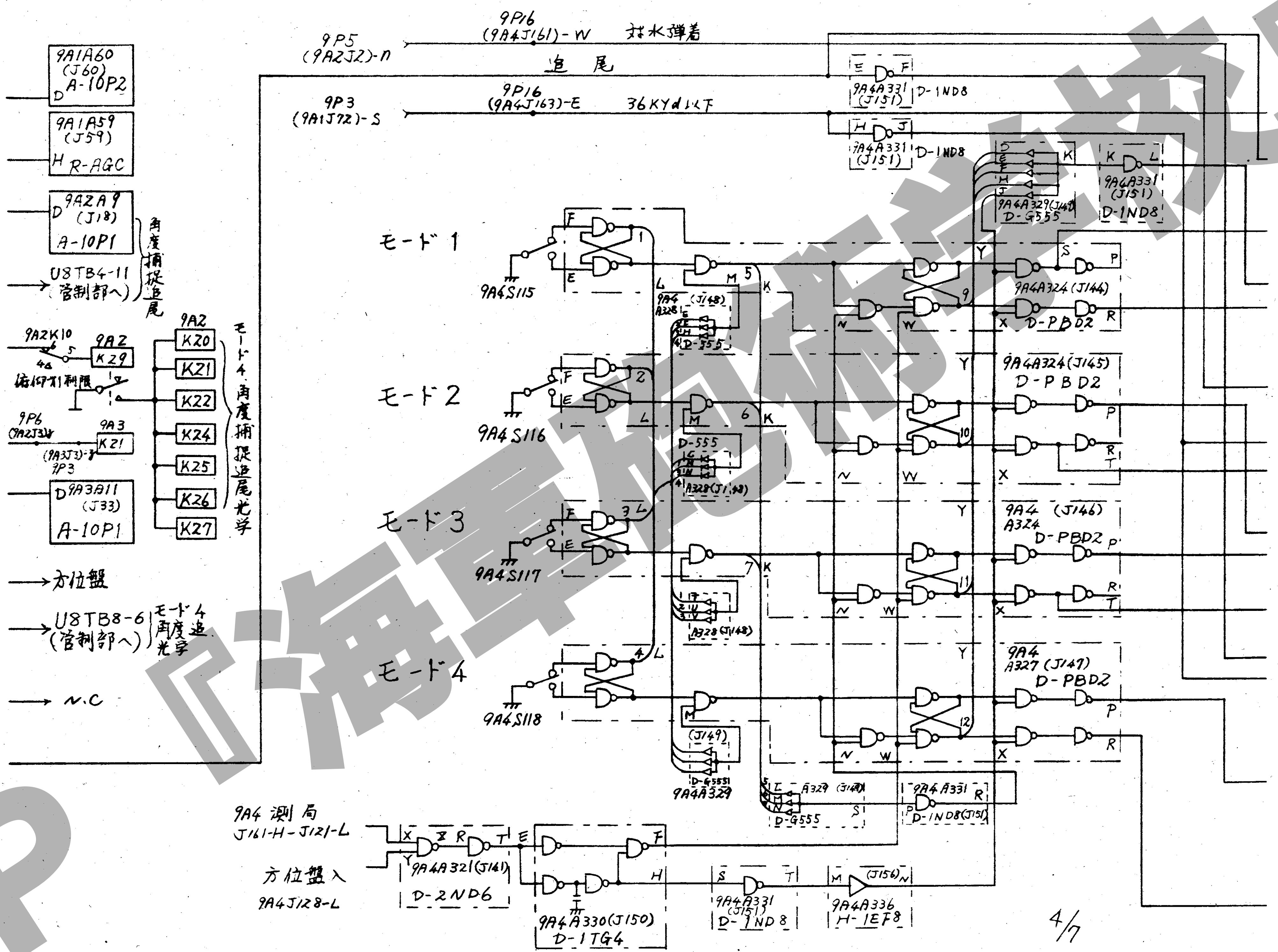
1/7


9A1 K1 広ゲート「入」
9A1 K2 狭ゲート「入」
9A1CR14
9A1 CR3
9A1A56 (J56) H N Y R-ACC
9A151 P R-RGC
狭ゲート入（ホールド）
0.2 sec Delay
5 sec Hold
9P2 (9A1J71)-s
9P14 (9A3J4)-W 広ゲート入り
9P2 (9A1J71)-t
(9A3J4)-X 狭ゲート入（ホールド）
9A3A52 (J74) E F D-2ND6
9A3A52(J74) D-2ND6 J K M N L P
9A3A52 (J74) R S T D-2ND6
9A3 A68(J90) E H D-2ND6
9A3A65 (J87) M N H-1EF8
A52(J74) U V W D-2ND6
9A3 A68(J90) J K L D-2ND6
9A1A63 (J63) X R-RRC
9P3 (9A1J72)-FF
9P14 (9A3J4)-U 距離整定「」
Fドロワより モード1(黄) OR 〃 (白)
9P13 (9A3J3)-W
9A1 K7
K4
+27V
K3 9A1
K5 9A1
9A1CR15
9A1 K15
（ジョイスティック断）
9P2 (9A1J71)-P
9P21 (9A4J166)-FF
P191 (J1)
S1 S2
9A4A3
Rジョイスティック
9P21 P191(J1)(9A4J166)-DD
9P2 (9A1J71)-M
9A1 K8 スルーイング正
9P21 P191(J1)(9A4J166)-EE
9P2 (9A1J71)-N
K9
9A1 K11
9A1 K12
K14
0.5 Sec Delay
開回路遅延リレー
ブレーキ「入」
K6 スルーイング「入」
K13
K10
9A1 J12-5
J12-21
J12-22
9A1 B3
スルーイングモーター
+35V DC
9P1 (9A1J70)-Y 9A1TB1-51
〃 -Z 〃 -53 9A1R1
115V 60~/s
9P1 (9A1J70)-W 9A1TB1-44
〃 -X 〃 -46

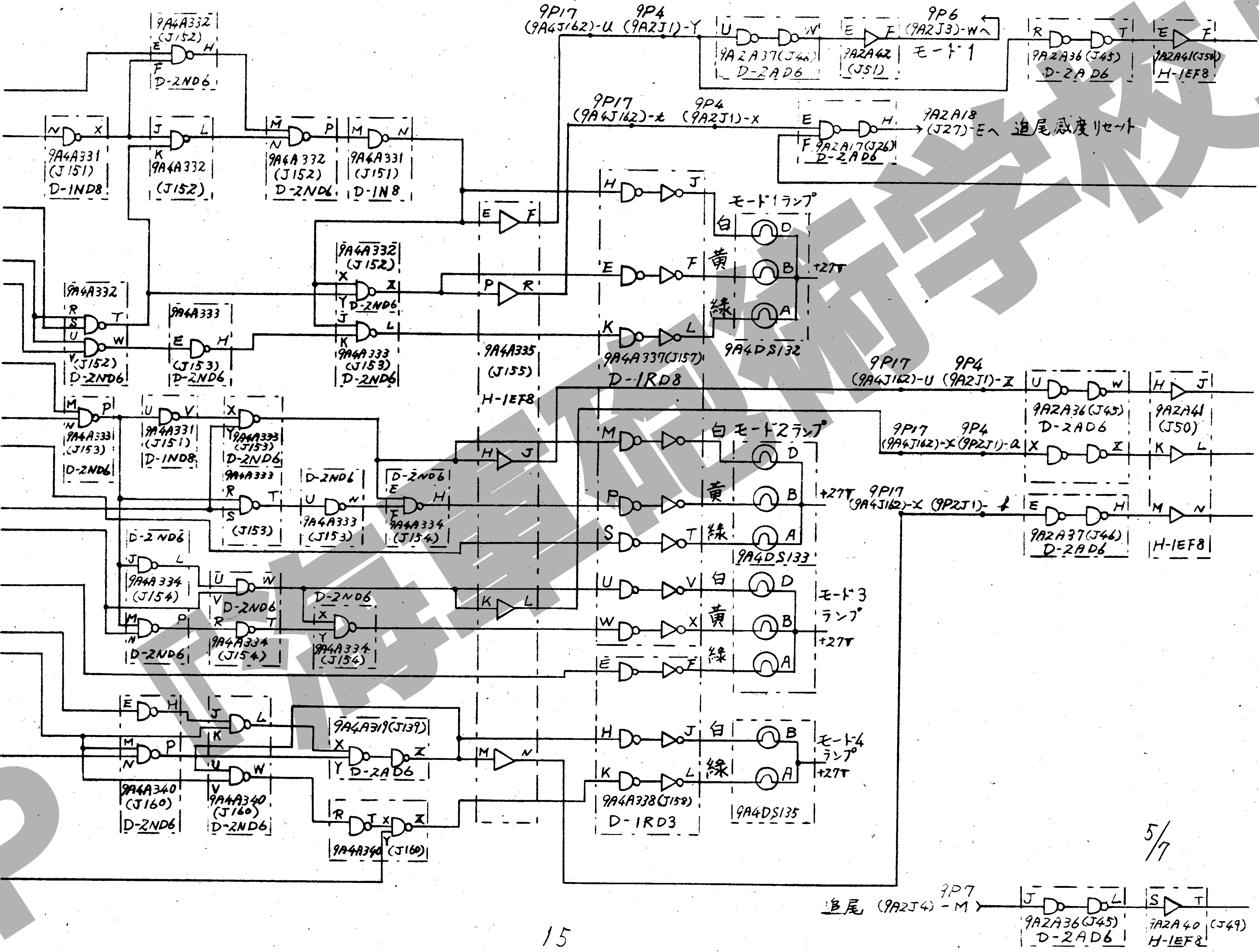
2/7

HP『海軍砲術学校』

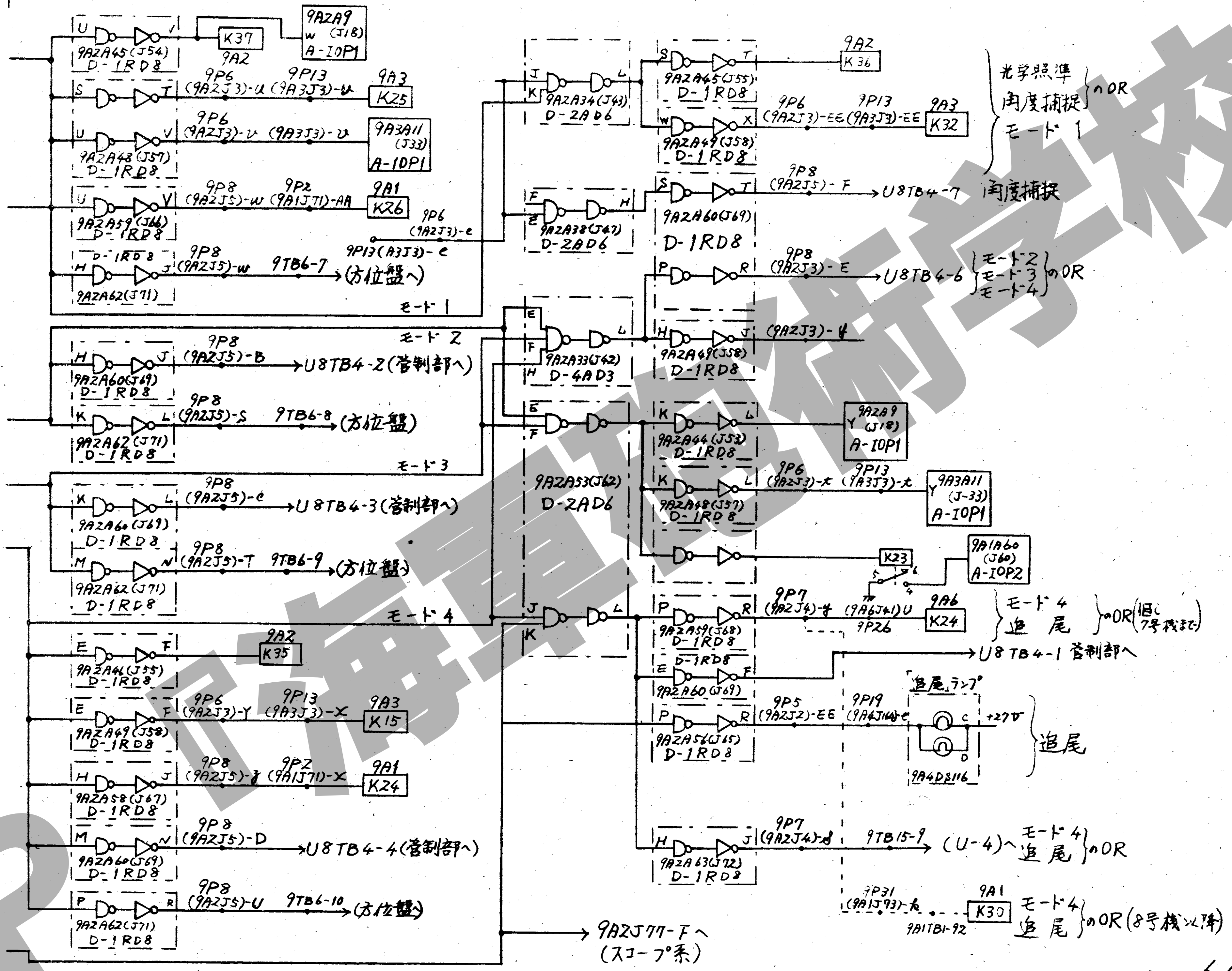

9A3A52 (J74) D-2ND6
9A3A69 (J91) D-2ND6
9A3A65 (J87) H-1EF8
距離捕捉追尾 J4-γ
9P14 (9A3J4)-γ
9P7 (9A2J4)-K
9A2A37(J46) D-2AD6
H-1EF8 9A2A41 (J50)
9A2A58 (J67) D-1RD8
J77-Y 9A2 距離捕捉追尾
9P8 (9A2J5)-FF
9P2 (9A1J71)-DD
角度捕捉追尾
9P14 (9A3J4)-ψ
9P7 (9A2J4)-P
9P7 (9A2J4)-A
(9A4J164)-γ 9P19
N.C
9A2A36 (J45) D-2AD6
ONE Shot H-1SM2 9A3A51 (J73)
9A3A66 (J88) D-2ND6
9A3J75-H
(全周ヘリカル、局部セクタ、目標指示リセット)
(光学照準) 9A2J45-F
9A2A40 (J49) H-1EF8
9A2A46 (J55) D-1RD8
9A2A60 (J69) D-1RD8
9P8 (9A2J5)-K
9A3A68 (J90) D-2ND6
9A3 A68 (J90) D-2ND6
9A3 A65 H-1EF8 (J87)
追尾 J4-DD
9P14 (9A3J4)-DD
9P7 (9A2J4)-M
9A2 J45-Jへ (追尾)
9A2A38(J46) D-2ND6
9A2A41 (J50) H-1EF8
9A2 J71-P モード4
9A2A53 (J62) D-2AD6
9A2A46 (J55) D-1RD8
9A2A49 (J58) D-1RD8
9A3A66 (J88) D-2ND6
角度捕捉 約4sec
9P13(9A3J3)-e Fドロワへ
9A2A49 (J58) D-1RD8
9P6 (9A2J3)-cc
(9A3J3)-cc 9P13
9A3A68 (J90) D-2ND6
距離捕捉 J4-BB
9P14 (9A3J4)-BB
9P7 (9A2J4)-J
9A2A62 (J71) D-1RD8
9P6 (9A2J5)-P
9A3A69 (J91) D-2ND6
9A3A66 (J88) D-2ND6
角度捕捉 J4-AA
9P14 (9A3J4)-AA
9P7 (9A2J4)-J
9P8 (9A2J5)-L
9A2A61 (J70) D-1RD8
9P6 (9A2J4)-X
9A2A63 (J72) D-1RD8
9A2J45-N (光学照準ー目標指示)
9A2A36 (J45) D-2AD6
9A2A40 (J49) H-1EF8
9A2J42-N
9A2A37 (J46) D-2AD6
9A2A41 (J50)
(光学照準) 9A2J51-J
9A2A31 (J40) D-2ND6
(目標指示) 9A2J48-L
9A2A46 (J55) D-1RD8
9A2 K23
9A2A49 (J58) D-1RD8
9P6 (9A2J3)-DD
9P13 (9A3J3)-DD
9A3 K33
角度捕捉 or 光学
9A2A56 (J65) D-1RD8
(9A2J2)-DD
(9A4J104)-d 9P19
白
+27V
「捕捉」ランプ
9A2A58 (J67) D-1RD8
9A8 (9A2J5)-EE
9P2 (9A1J71)-BB
9A1 K22


9A1A60
(J60)
A-10P2
9A1A59
(J59)
R-AGC
9A2A9
(J18)
A-10P1
角度捕捉追尾
U8TB4-11
(管制部へ)
9A2K10
9A2
K29
9A2
K20
K21
K22
K24
K25
K26
K27
モード4 角度捕捉追尾光学
9P6
9A3
K21
9P3
9A3A11
(J33)
A-10P1
→方位盤
U8TB8-6
(管制部へ)
モード4 角度追光学
→ N.C
9P5
(9A2J2)-n
9P16
(9A4J161)-W
対水弾着
追尾
9P3
(9A1J72)-S
9P16
(9A4J163)-E
36KYd以下
9A4A331
(J151)
D-1ND8
9A4A329(J149)
D-G555
モード1
9A4S115
モード2
9A4S116
モード3
9A4S117
モード4
9A4S118
9A4A328 (J148)
D-555
A328(J148)
(J149)
D-G555
9A4A329
9A4A324(J144)
D-PBD2
9A4A324(J145)
D-PBD2
9A4 (J146)
A324
D-PBD2
9A4
A327 (J147)
D-PBD2
A329 (J149)
D-G555
9A4A331
D-1ND8(J151)
9A4 測局
J161-H-J121-L
方位盤入
9A4J128-L
9A4A321(J141)
D-2ND6
9A4A330(J150)
D-1TG4
9A4A331
(J151)
D-1ND8
(J156)
9A4A336
H-1EF8

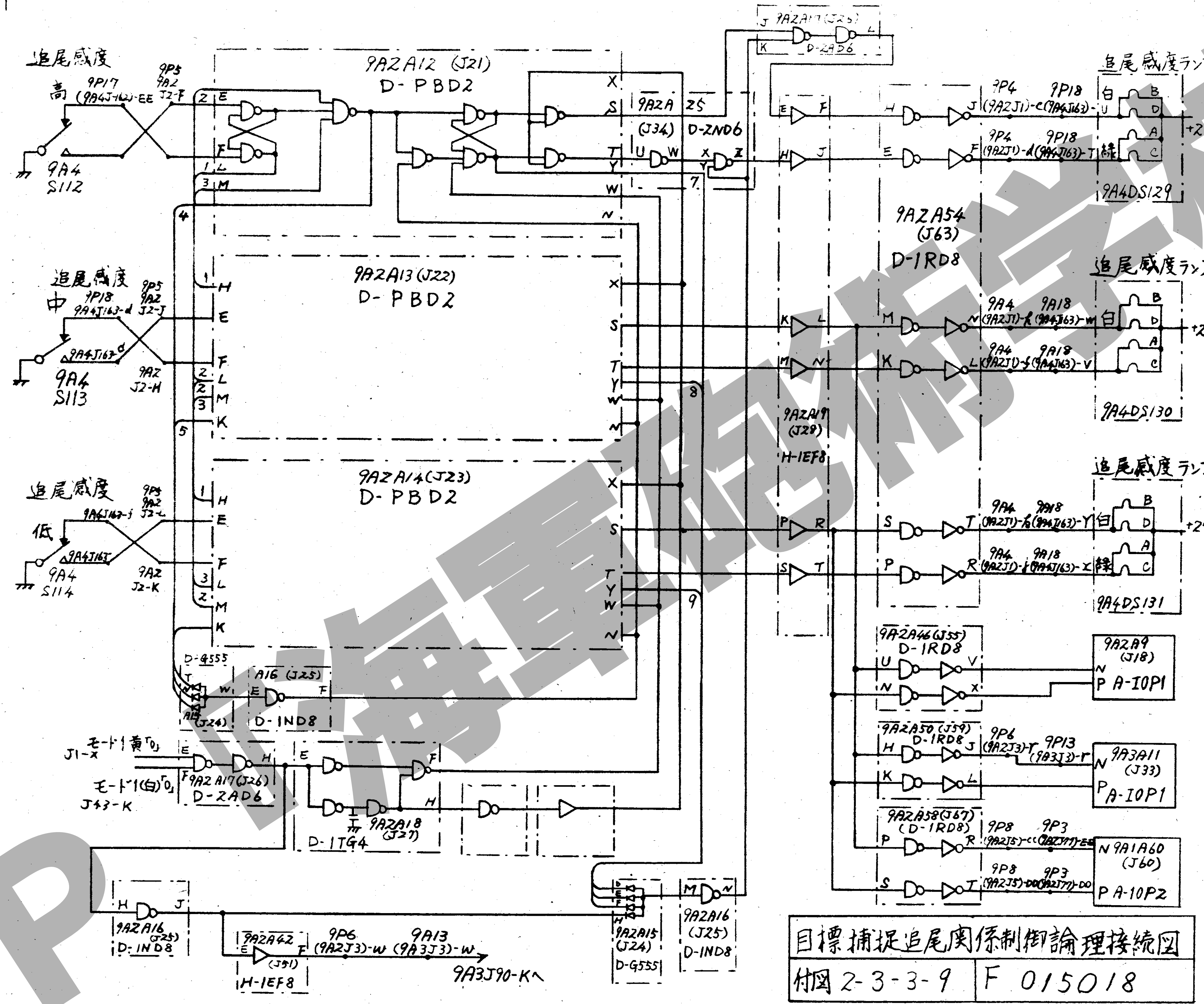
HP『海軍砲術学校』


9P17 (9A4J162)-U 9P4 (9A2J1)-Y
9A2A37(J46) D-2AD6
9A2A42 (J51)
9P6 (9A2J3)-Wへ
モード1
9A2A36(J45) D-2AD6
9A2A41(J50) H-1EF8
9P17 (9A4J162)-t 9P4 (9A2J1)-X
9A2A17(J26) D-2AD6
9A2A18 (J27)-Eへ 追尾感度リセット
9A4A332 (J152) D-2ND6
9A4A331 (J151) D-1ND8
9A4A332 (J152)
9A6A332 (J152) D-2ND6
9A6A331 (J151) D-1N8
9A4A333 (J153) D-2ND6
9A4A335 (J155) H-1EF8
9A4A337(J157) D-1RD8
モード1ランプ
白 黄 緑
9A4DS132
+27T
9P17 (9A4J162)-U 9P4 (9A2J1)-Z
9A2A36(J45) D-2AD6
9A2A41 (J50)
9P17 (9A4J162)-X 9P4 (9P2J1)-a
モード2ランプ
9A4DS133
9P17 (9A4J162)-X (9P2J1)-t
9A2A37(J46) D-2AD6
H-1EF8
9A4A331 (J151) D-1ND8
9A4A334 (J154) D-2ND6
モード3 ランプ
9A4A319(J139) D-2AD6
9A4A340 (J160) D-2ND6
9A4A338(J158) D-1RD3
モード4 ランプ
9A4DS135
追尾 (9A2J4) 9P7 -M
9A2A36(J45) D-2AD6
9A2A40 (J49) H-1EF8

5/7


9AZA45(J54) D-1RD8
K37
9A2
9AZA9 (J18) A-IOP1
9P6 (9AZJ3)-U
9P13 (9A3J3)-U
9A3 K25
9AZA48(J57) D-1RD8
9A3A11 (J33) A-IOP1
9P8 (9AZJ5)-W
9P2 (9A1J71)-AA
9A1 K26
9AZA59(J66) D-1RD8
9P6 (9AZJ3)-e
9P13(A3J3)-e
9AZA62(J71) D-1RD8
9TB6-7 (方位盤へ)
モード1
9AZA34(J43) D-2AD6
9AZA45(J55) D-1RD8
9A2 K36
9AZA49(J58) D-1RD8
9P6 (9AZJ3)-EE
9P13 (9A3J3)-EE
9A3 K32
光学照準
角度捕捉
モード1
のOR
9AZA38(J47) D-2AD6
9AZA60(J69) D-1RD8
9P8 (9AZJ5)-F
U8TB4-7 角度捕捉
9P8 (9AZJ3)-E
U8TB4-6
モード2 モード3 モード4 のOR
モード2
9AZA60(J69) D-1RD8
9P8 (9AZJ5)-B
U8TB4-2(管制部へ)
9AZA33(J62) D-4AD3
9AZA69(J58) D-1RD8
(9AZJ3)-Y
9P8 (9AZJ5)-S
9TB6-8 (方位盤)
9AZA62(J71) D-1RD8
モード3
9AZA44(J53) D-1RD8
9AZA9 (J18) A-IOP1
9AZA53(J62) D-2AD6
9AZA48(J57) D-1RD8
9P6 (9AZJ3)-大
9P13 (9A3J3)-大
9A3A11 (J-33) A-IOP1
9P8 (9AZJ5)-e
U8TB4-3(管制部へ)
9AZA60(J69) D-1RD8
K23
9A1A60 (J60) A-IOP2
9P8 (9AZJ5)-T
9TB6-9 (方位盤へ)
9AZA62(J71) D-1RD8
モード4
9AZA59(J68) D-1RD8
9P7 (9AZJ4)-4
(9A6J41)U
9P26
9A6 K24
モード4 追尾 のOR(但し7号機まで)
U8TB4-1 管制部へ
9A2 K35
9AZA44(J55) D-1RD8
9AZA60(J69) D-1RD8
「追尾」ランプ
9P6 (9AZJ3)-Y
9P13 (9A3J3)-X
9A3 K15
9AZA49(J58) D-1RD8
9P5 (9AZJ2)-EE
9P19 (9A4J14)-e
+27V
9A4DS116
追尾
9AZA56(J65) D-1RD8
9P8 (9AZJ5)-Z
9PZ (9A1J71)-X
9A1 K24
9AZA58(J67) D-1RD8
9P8 (9AZJ5)-D
U8TB4-4(管制部へ)
9AZA60(J69) D-1RD8
9P7 (9AZJ4)-8
9TB15-9
(U-4)へ
モード4 追尾 のOR
9AZA63(J72) D-1RD8
9P8 (9AZJ5)-U
9TB6-10 (方位盤へ)
9AZA62(J71) D-1RD8
9P31 (9A1J73)-九
9A1TB1-92
9A1 K30
モード4 追尾 のOR(8号機以降)
9AZJ77ーFへ (スコープ系)

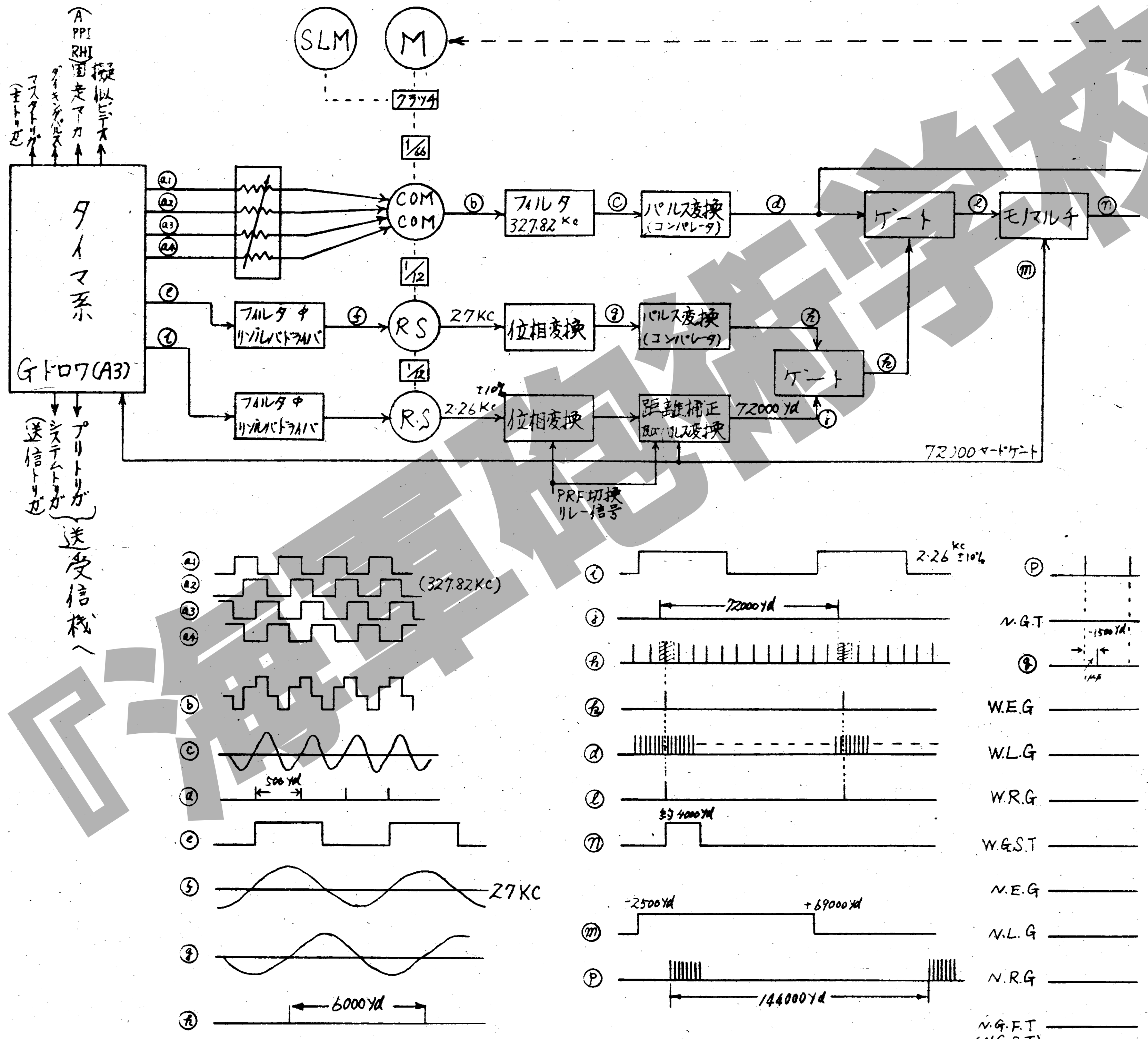
HP『海軍電気技術学校』



目標捕捉追尾関係制御論理接続図

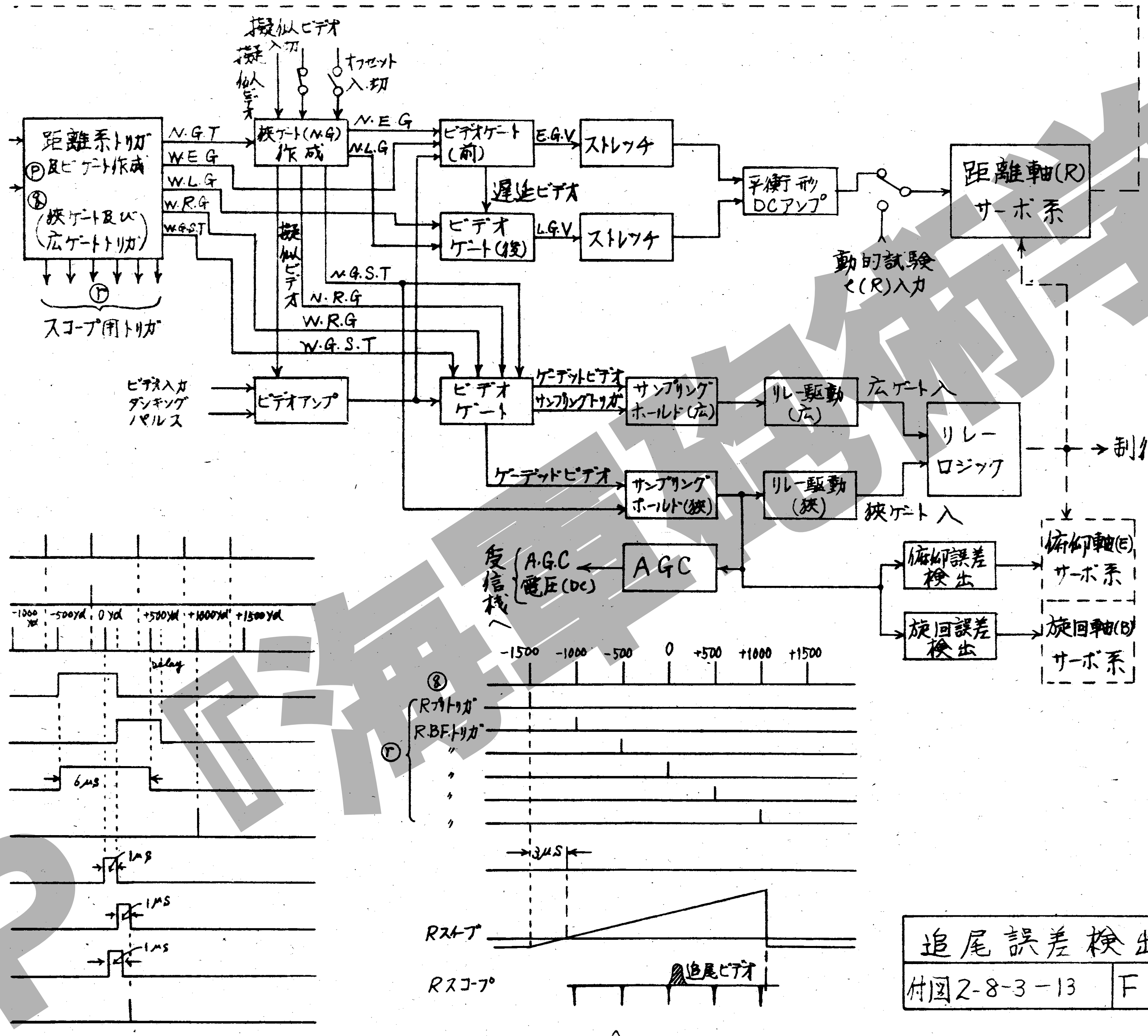
付図 2-3-3-9 | F 015018

HP『海軍砲術学校』



SLM
M
クラッチ
1/66
1/12
1/12
タイマ系
Gドロワ(A3)
マスタトリガ(主トリガ)
タイミングパルス
固定マーカ
擬似ビデオ
A PPI RHI
送信トリガ
システムトリガ
プリトリガ
送受信機へ
COM COM
RS
R.S
フィルタ 327.82Kc
パルス変換(コンパレータ)
ゲート
モノマルチ
フィルタ 中 リゾルバドライバ
27KC
位相変換
2.26Kc ±10%
距離補正 及びパルス変換
72000Yd
ゲート
72000マードゲート
PRF切換 リレー信号
(327.82KC)
500Yd
27KC
6000Yd
2.26kc ±10%
72000Yd
約4000Yd
-2500Yd
+69000Yd
144000Yd
N.G.T
-1500Yd
1μs
W.E.G
W.L.G
W.R.G
W.G.S.T
N.E.G
N.L.G
N.R.G
N.G.F.T
(N.G.S.T)

HP『海軍砲術学校』



追尾誤差検出系系統図	
付図2-8-3-13	F015007

HP『海軍砲術学校』